

ACRÓNIMOS

ROMEO-4R	Robot Movil para Exteriores Cuatro Ruedas
ROMEO-3R	Robot Movil para Exteriores Tres Ruedas
EKF	Extended Kalman Filter: Filtro de Kalman Extendido
IMU	Inertial Movement Unit: Unidad de Movimiento Inercial
GPS	Global Positioning System: sistema de posicionamiento mundial
HMI	Human Machine Interaction: Interfaz/Interacción Hombre Máquina
HCI	Human Computer Interaction: Interfaz/Interacción Hombre Computador
IPO	Interacción Persona Ordenador
IDE	Integrated Development Environment: Entorno de Desarrollo Integrado
GUI	Graphic User Interface: Interfaz Gráfica de Usuario
NRS	Network Robot System: sistema de robots en red
YARP	Yet Another Robot Platform
QT	Librería Gráfica de Nokia
GTK	The Gimp Toolkit. Librerías gráficas
OPENCV	Librería de Visión por Computador
VXL	Vision – X – Library
CORBA	Common Object Request Broker Architecture
MIRO	Middleware utilizado en robótica
PLAYER/STAGE	Conjunto de Aplicaciones y librerías libres para robótica
CAMELLIA	Librería de visión por computador
GGA	Trama de datos GPS

